# ⑩ 日本 国特許 庁(JP)

# ⑪特許出願公開

# 母 公 開 特 許 公 報 (A) 昭61-89765

⑤Int Cl.⁴	識別記号	<b>广内整理番号</b>	◎公開	昭和61年(1986)5月7日
H 04 N 1/04 G 02 B 26/10 G 02 F 1/01	1 0 4	A - 8020 - 5 C A - 7348 - 2 H B - 7448 - 2 H	 ~.	·
G 11 B 7/00 7/08	5	Z - 7734 - 5D E - 7247 - 5D		
H 04 N 1/23	103	A - 7136 - 5C	審査請求 未請求	発明の数 1 (全5頁)

匈発明の名称 記録走査装置

②特 願 昭59-210660

②出 願 昭59(1984)10月8日

砂発 明 者 深 井。 宜 隆 神奈川県足柄上郡開成町宮台798番地 富士写真フィルム

株式会社内

⑪出 願 人 富士写真フィルム株式 南足柄市中沼210番地

会社

⑩代 理 人 弁理士 柳田 征史 外1名

明 和 魯

1. 発明の名称

記録走查装置

#### 2. 特許請求の範囲

- (2) 上記演算手段が、上記速度信号と上記記録信号との間で掛算もしくは割算を行なつてその結果を上記変調信号として出力する

演算器であることを特徴とする特許請求の 範囲第1項に記載の走査速度変動補正手段 を備えた記録走査装置。

- (3) 上記演算手段が、上記速度信号と上記記録信号との間で掛算もしくは割算を行なつてその結果を補正信号として出力する演算と、この補正信号として出力する加算部と、このではいるではないがある。 ないら成ることを特徴とする特許諸求の範囲第1項に記載の走査速度変動補正手段を備えた記録走査装置。
- (4) 上記速度検出手段が、グリットとその後方に設けられた光検出器から成ることを特徴とする特許請求の範囲第1項ないし第3項いずれかに記載の走査速度変励補正手段を備えた配録走査装置。

#### 3. 発明の詳細な説明

# ( 産業上の利用分野)

本発明は、記録信号に基づいて変調された
レーザビーム等の光ビームを記録媒体上に走
査させて一定の情報を記録する記録を査抜置
であつて、上記光ビームの走査速度変動に基づくノイズが記録媒体上に記録されるのを回
避する走査速度変動補正手段を備えた記録走
査装置に関する。

# ( 発明の技術的背景および従来技術)

走査用の光ピームを発する光源と、上記光ピームを記録信号に基づいて変調する光変調器と、 該光変調器から出力された光ピームを 記録媒体上に走査させる走査手段とを備えて 成る記録走査装置が従来から知られている。

かかる記録走査装置においては、光変調器から出力された光ビーム(記録光)を、 ガルパノメータミラー等の走査手段で偏向させてフィルムあるいは感光紙等の記録媒体上に走査させるので、走査手段の遊効速度の変動、

**— з** –

本発明の目的は、上記事情に鑑み、走査手段の速度を制御するのではなく、光変調器に入力する記録信号に走産変散成分をも含むたとにより、高周波数成分をも含むたい周波数が開になった、走査速でのの変数を発生したに登せる。を確定を記録を登せまる。(発明の構成)

本発明に係る記録走査装置は、上記目的をを を成するため、走査手段から出射される光度 一ムの走査速出してその走査と出現する。 度信号と記録すべき情報を担持した記録と にの間で演算を行なった記録を に入力させる変調に手段を備えた に入力させる。 とから成る走査速度 ないとないなとする。

上記演算手段は、 基本的には、 上記速度信号と記録信号との間で掛算もしくは割算を行

例えばガルパノメータミラーの首振り運動の変動に起因して、走査速度(記録光が配録做体上を走る速度)が変動する場合がある。このように走査速度が変動すると、該走査によって記録媒体に記録される情報中に走査速度変動に起因するノイズが含まれることとなくなる。

この様な走査速度変動による不都合を排除する方法の一つとして、一般的に考えられるのは、変動の原因となる走査手段自体の運動速度を制御し、走査手段の速度変励成分を除去する方法である。

しかしながら、その速度変励成分のうち低周波数成分は走査手段自体を制御することによって除去することができるが、高周放数成分は走査手段自体を制御しようとしても制御が追いつかないので除去することは困難である。

(発明の目的)

- 4 -

なり演算器、即ち掛算器もしくは割算器によって解成される。掛算もしくは割算のどちら を行なりかは記録媒体の性質によって決定される。

#### ( 寒施態様 )

以下、図面を参照しながら本発明の実施態様について説明する。

図は、本発明に係る記録走査装置の一実施 態様を示すプロック図である。

図示の装置は、光源10と、光変調器20と、走査手段30と、走査速度後出手段40と、走査速度信号Vと記録信号Iとを演算して光変調器20への変調信号Mとして出力する演算手段50とを備えて成る。

上記光頭10は、フイルムや感光紙等の記録媒体11上を走査するレーザビーム等の光ビーム12は光変調器20によつて変調され、走査手段30で個向されて記録媒体11上を走査し、該光ピーム12に担持されている一定の情報を記録媒

体上に記録する。

سه *ا*ن

光変調器20は、入射する光ピーム12を、変調信号Mに基づいて変調し、 該変調信号に担持された情報を担持する記録光12として出力するものであり、 該変調器20としては音響光学変調器、 電気光学変調器等 髄々の変調器を使用することができる。

上記赴査手段30は、上記記録光12を上記記録媒体11上に走査させる手段であり、該手段30としてはガルパノメータミラー、回転多而続、あるいはホログラム等の光偏向器が使用される。

上記走齊速度検出手段 4 0 は、上記走査手段 3 0 から 出射された記録 光1 2 の走査速度を検出し、その速度に関する信号を出力する手段であり、本実施態様では、光源 1 0 から発せられる光ビームの一部を光源 1 0 と光変調器 2 0 との間に配設したハーフミラー 1 5 で取り出し、それを記録光 1 2 と同様に走査手段 3 0 に入射させて出射させることにより、

**→ 7 −** 

記録信号 I と速度信号 V とを掛算もしくは 割算してその結果を変調信号 M として光変調 器 2 0 に入力することによつで、光変調器 20 から出射される記録光は、本来記録されるべ き情報(記録信号 1 に担持されている情報) に走査速度変動分が和み合わされた情報を担 . 走査手段30から出射される記録光12に対 応する速度で偏向される同期光16を形成し、 この同期光16の速度を検出することによつ て記録光12の走査速度を検出するように構 成してある。同期光16としては別個の光源 ( 図示せず ) から発せられたものを使用し、 それを走査手段30亿入射させるようにして も良い。同期光16の速度検出は、同期光16 が通過するグリッド41と、該グリッド41 を通過した光パルスを検出して電気パルスを 出力する光検出器42と、該検出器42から 入力された信号を走査速度信号Vとして出力 する周波数 - 電圧変換器 4 3 とから成つてい る。なお、配録光12の走査方向は図中紙面 に垂直な方向であり、記録媒体11は矢印B 方向に副走査される。本手段40から出力さ れる信号Vは、周波数一電圧変換器43から 出力される信号そのものであつても良く、あ るいはその信号に増幅等の確々の信号処理を 施したものでもつても良い。

**- 8 -**

特することとなり、この記録光が走査手段30 を介して記録媒体11上に走査される際走査 速度の変動によつて上記組み合わされた走班 速度変動分が排除され、結局記録媒体11に は本来記録されるべき情報のみがそのまま正 確に記録されることとなるものである。

本実施競様における演算器 5 1 と加算器52 との組み合せは、上記両信号 V と I とを掛算もしくは割算して変調信号を出力する演算手段の一つの好ましい具体例であり、この様な演算形態をとることによつて走査速度変動による 1 イズをより適切に排除することができるものである。

次に、 本実施態様における演算方法の一例 について具体的に説明する。

記録媒体11に記録される信号の大きさが、 記録光の露光量に比例する場合(例えば記録 媒体11として写真フィルムを用い、この写 真フィルムのHーD特性曲般上の直線部分に 相当する範囲の露光量で記録を行なり場合)、 光変詞器 2 0 から出射される記録光の光強度 な P と し、 走査速度 な V と すると 配録 傑 体 11 への記録光の露光量 E は 次式で 表わされる。

$$E=arac{P}{V}$$
(ここで a は定数である)…①

次に光変調器20の特性(変調信号Mに対する出射ビーム強度Pの関係)が次式で表わされるとする。

①式と②式より次式が得られる。

$$E = ab \frac{M^{\alpha}}{V} \dots 3$$

いま、仮りに走査速度 V が  $V_0 \rightarrow V_0 + AV$  に変動した場合、変調信号 M を  $M_0 \rightarrow M_0 + AM$  とすることによつて、記録媒体 1 1 への露光 量 E の変動を取り除くためには次式が満足されればよい。

$$E \mid V = V_0 + \Delta V - E \mid V = V_0 = 0 \cdots Q$$

$$M = M_0 + \Delta M$$

$$M = M_0$$

$$1 + \frac{a \cdot dM}{Mo} - (1 + \frac{dV}{Vo}) = 0$$

$$\frac{a \cdot dM}{Mo} = \frac{dV}{Vo}$$

$$dM = \frac{dV \cdot Mo}{a \cdot Vo} \cdots \emptyset$$

Moと記録信号Iの間には

Mo = βI (CCTβは定数)
なる関係があるから、⑦式は次のように変形
できる。

$$\Delta M = \frac{\Delta V \cdot \beta I}{\alpha V_0}$$

$$= \frac{\{(V_0 + \Delta V) - V_0\} \beta I}{\alpha V_0}$$

$$= \frac{(V - V_0) \beta I}{\alpha V_0}$$

③式、④式より、順次式を変形すると、

$$ab \left\{ \frac{(Mo + dM)^{\alpha}}{Vo + dV} \right\} - ab \frac{Mo^{\alpha}}{Vo} = 0$$

$$ab\frac{M_0^{\alpha}}{V_0} \left\{ \frac{(1 + \frac{dM}{M_0})^{\alpha}}{1 + \frac{dV}{V_0}} - 1 \right\} = 0$$

$$\frac{\left(1 + \frac{dM}{Mo}\right)^{\alpha}}{1 + \frac{dV}{V}} - 1 = 0$$

$$(1 + \frac{dM}{M_0})^a - (1 + \frac{dV}{V_0}) = 0 \cdots (5)$$

いま、 Mo ≫dM とすると次の近似が成立する。

$$\left(1 + \frac{dM}{M_0}\right)^{\alpha} = 1 + \frac{\alpha \cdot dM}{M_0} \cdots \oplus$$

⑤式、⑥式より、順次式を変形すると

$$= -\frac{\beta}{\alpha} \cdot I + \frac{\beta}{\alpha V_0} \cdot V \cdot I$$

従つてMは

$$M = M_0 + \Delta M$$

$$= \rho I - \frac{\rho}{\alpha} \cdot I + \frac{\rho}{\alpha V_0} \cdot V \cdot I$$

$$= \rho \left(1 - \frac{1}{\alpha}\right) \mathbf{I} + \frac{\rho}{\alpha \mathbf{V}_0} \cdot \mathbf{V} \cdot \mathbf{I} \dots \otimes$$

ここてα,βは定数であり、 Vo は一定値な ので

 $M=k\cdot I + \ell\cdot V\cdot I$ (ここでk ,  $\ell$  は定数)…⑤ と 表 わ すこ と が で き る 。

すなわち、記録信号Iと走査速度信号Vの 掛箕の結果をある比率で記録信号Iに加算し た信号を変調信号Mとして用いることにより、 走査速度の変動による露光量の変動を除去す ることができる。

(発明の効果)

本発明に係る記録走有装置は、上記の如く、 光ピーム走有速度検出手段と、この速度検出 手段から出力される速度信号と記録すべき情報を担持した記録信号とを演算(掛算もしく は割算)する演算手段とを備えて成り、この 演算手段によつて演算された結果を光変調器 に変調信号として入力させるように構成されている。

即ち、本発明によれば、光ビームの走査速

度の変動、換言すれば走査手段の運動速度変動に基づくノイズが記録媒体に記録されるのを回避することが可能であり、かつ変調信号として記録信号と速度信号とを演算したものを使用することによつて回避するので、 高周波 成分までも含む広い 周波数範囲にわたって十分なノイズ回避を行たりことができる。

### 4. 図面の簡単を説明

図は、本発明に係る装置の---実施態様を示すプロック図である。

 10······光
 源
 11······尼
 錄 傑 休

 12······光
 ピ ー ム
 30·····-走
 査 手 段

 40······速度検出手段
 50······滴
 算 手 段

- 15 -

-- 16 --

